Represent each of the two systems by a vector equality, $A\langle \text{vect} \mid x\rangle = \langle \text{vect} \mid c\rangle$ and $A\langle \text{vect} \mid y\rangle = \langle \text{vect}|d\rangle$. Then in the spirit of ⟨acronymref|example|SABMI⟩, solutions are given by

Represente cada uno de los dos sistemas por medio de un vector equivalente, Ax = c y Ay = d. Luego, de acuerdo con ⟨acronymref|example|SABMI⟩, las soluciones estan dadas por:

$$x = \mathrm{Bc} = \begin{pmatrix} 8 \\ 21 \\ -5 \\ -16 \end{pmatrix} \qquad y = \mathrm{Bd} = \begin{pmatrix} 5 \\ 10 \\ 0 \\ -7 \end{pmatrix}$$

Notice how we could solve many more systems having A as the coefficient matrix, and how each such system has a unique solution. You might check your work by substituting the solutions back into the systems of equations, or forming the linear combinations of the columns of A suggested by ⟨acronymref|theorem|SLSLC⟩.

Es importante notar que se pueden resolver otros sistemas teniendo A como la matriz de coeficientes, y como cada sistema tiene unica solucion. Debe revisar sus respuestas sustituyendo en los sistemas de ecuaciones, o formando las combinaciones lineales de las columnas de A sugerido por ⟨acronymref|theorem|SLSLC⟩.